

Docket No. 204396US6X

#2  
J1033 U S P T O  
09/808168 Pro  
03/15/01  


IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

IN RE APPLICATION OF: Alain GUESDON

GAU:

SERIAL NO: NEW APPLICATION

EXAMINER:

FILED: HEREWITH

FOR: CONNECTING DEVICE CONNECTING A SPRAY BOOM TO A CHASSIS OF AN AGRICULTURAL SPRAYER AND SPRAYER EQUIPPED WITH SUCH A CONNECTING DEVICE

REQUEST FOR PRIORITY

ASSISTANT COMMISSIONER FOR PATENTS  
WASHINGTON, D.C. 20231

SIR:

- Full benefit of the filing date of U.S. Application Serial Number, filed, is claimed pursuant to the provisions of 35 U.S.C. §120.
- Full benefit of the filing date of U.S. Provisional Application Serial Number , filed , is claimed pursuant to the provisions of 35 U.S.C. §119(e).
- Applicants claim any right to priority from any earlier filed applications to which they may be entitled pursuant to the provisions of 35 U.S.C. §119, as noted below.

In the matter of the above-identified application for patent, notice is hereby given that the applicants claim as priority:

COUNTRY	APPLICATION NUMBER	MONTH/DAY/YEAR
FRANCE	0003454	March 17, 2000

Certified copies of the corresponding Convention Application(s)

- are submitted herewith
- will be submitted prior to payment of the Final Fee
- were filed in prior application Serial No. filed
- were submitted to the International Bureau in PCT Application Number .  
Receipt of the certified copies by the International Bureau in a timely manner under PCT Rule 17.1(a) has been acknowledged as evidenced by the attached PCT/IB/304.
- (A) Application Serial No.(s) were filed in prior application Serial No. filed ; and
- (B) Application Serial No.(s)
  - are submitted herewith
  - will be submitted prior to payment of the Final Fee

Respectfully Submitted,

OBLON, SPIVAK, McCLELLAND,  
MAIER & NEUSTADT, P.C.



Gregory J. Maier  
Registration No. 21,124  
Oblon McClelland  
Registration Number 21,124



22850

Tel. (703) 413-3000  
Fax. (703) 413-2220  
(OSMMN 10/98)

**This Page Blank (uspto)**



11033 U.S PRO  
09/808168  
03/15/01

# BREVET D'INVENTION

## CERTIFICAT D'UTILITÉ - CERTIFICAT D'ADDITION

### COPIE OFFICIELLE

Le Directeur général de l'Institut national de la propriété industrielle certifie que le document ci-annexé est la copie certifiée conforme d'une demande de titre de propriété industrielle déposée à l'Institut.

Fait à Paris, le ..... 19 FEV. 2001 .....

Pour le Directeur général de l'Institut  
national de la propriété industrielle  
Le Chef du Département des brevets

Martine PLANCHE

**This Page Blank (uspto)**



INSTITUT  
NATIONAL DE  
LA PROPRIÉTÉ  
INDUSTRIELLE

26 bis, rue de Saint Pétersbourg  
75800 Paris Cedex 08  
Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 94 86 54

# BREVET D'INVENTION

## CERTIFICAT D'UTILITÉ

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI

**cerfa**

N° 11354\*01

### REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 1/2

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

DB 540 W /260899

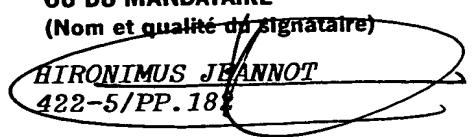
REMISE DES PIÈCES DATE 17 MARS 2000 LIEU N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI DATE DE DÉPÔT ATTRIBUÉE PAR L'INPI		17 MARS 2000 RECEVUE INPI 0003454 17 MARS 2000	
<b>1</b> NOM ET ADRESSE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE <b>A QUI LA CORRESPONDANCE DOIT ÊTRE ADRESSÉE</b> MESSIEURS HIRONIMUS JEANNOT BONNIN DAVID c/o KUHN S.A. 4, IMPASSE DES FABRIQUES 67706, SAVERNE CEDEX			
<b>Vos références pour ce dossier</b> <i>( facultatif ) N6 FR</i>			
<b>C</b> confirmation d'un dépôt par télécopie <input type="checkbox"/> N° attribué par l'INPI à la télécopie			
<b>2</b> NATURE DE LA DEMANDE		<b>Cochez l'une des 4 cases suivantes</b>	
Demande de brevet		<input checked="" type="checkbox"/>	
Demande de certificat d'utilité		<input type="checkbox"/>	
Demande divisionnaire		<input type="checkbox"/>	
Demande de brevet initiale <i>ou demande de certificat d'utilité initiale</i>		N°	Date   / /
		N°	Date   / /
Transformation d'une demande de brevet européen <i>Demande de brevet initiale</i>		<input type="checkbox"/>	Date   / /
		N°	Date   / /
<b>3</b> TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) DISPOSITIF DE LIAISON RELIANT UNE RAMPE D'EPANDAGE A UN CHASSIS D'UN PULVERISATEUR AGRICOLE ET PULVERISATEUR MUNI D'UN TEL DISPOSITIF DE LIAISON			
<b>4</b> DÉCLARATION DE PRIORITÉ <b>OU REQUÊTE DU BÉNÉFICE DE            LA DATE DE DÉPÔT D'UNE            DEMANDE ANTÉRIEURE FRANÇAISE</b>		Pays ou organisation Date   / /        N° Pays ou organisation Date   / /        N° Pays ou organisation Date   / /        N° <input type="checkbox"/> <b>S'il y a d'autres priorités, cochez la case et utilisez l'imprimé « Suite »</b>	
<b>5</b> DEMANDEUR		<input type="checkbox"/> <b>S'il y a d'autres demandeurs, cochez la case et utilisez l'imprimé « Suite »</b>	
Nom ou dénomination sociale		KUHN-NODET S.A.	
Prénoms			
Forme juridique		SOCIETE ANONYME	
N° SIREN		4 0 3 8 1 4 6 1 9	
Code APE-NAF		2 9 3 D	
Adresse	Rue	30, RUE DE LA GRANDE HAIE ZONE INDUSTRIELLE	
	Code postal et ville	77876	MONTEREAU
Pays		FRANCE	
Nationalité		FRANCAISE	
N° de téléphone <i>( facultatif )</i>		01 64 70 42 00	
N° de télécopie <i>( facultatif )</i>		01 64 70 42 49	
Adresse électronique <i>( facultatif )</i>			

**BREVET D'INVENTION  
CERTIFICAT D'UTILITÉ**

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 2/2

REMISE DES PIÈCES	DATE 17 MARS 2000
67 INPI STRASBOURG	
LIEU	
N° D'ENREGISTREMENT	0003454
NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI	

DB 540 W /260899

<b>Vos références pour ce dossier :</b> <i>( facultatif )</i>		N6 FR
<b>6 MANDATAIRE</b>		
Nom		HIRONIMUS BONNIN
Prénom		JEANNOT DAVID
Cabinet ou Société		KUHN S.A.
N °de pouvoir permanent et/ou de lien contractuel		422-5/PP.182
Adresse	Rue	4, IMPASSE DES FABRIQUES
	Code postal et ville	67706 SAVERNE CEDEX
N° de téléphone <i>( facultatif )</i>		03 88 01 81 00
N° de télécopie <i>( facultatif )</i>		03 88 01 81 01
Adresse électronique <i>( facultatif )</i>		
<b>7 INVENTEUR (S)</b>		
Les inventeurs sont les demandeurs		<input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non <b>Dans ce cas fournir une désignation d'inventeur(s) séparée</b>
<b>8 RAPPORT DE RECHERCHE</b>		
Établissement immédiat ou établissement différé		<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>
Paiement échelonné de la redevance		<b>Paiement en deux versements, uniquement pour les personnes physiques</b> <input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non
<b>RÉDUCTION DU TAUX DES REDEVANCES</b>		<b>Uniquement pour les personnes physiques</b> <input type="checkbox"/> Requise pour la première fois pour cette invention ( <i>joindre un avis de non-imposition</i> ) <input type="checkbox"/> Requise antérieurement à ce dépôt ( <i>joindre une copie de la décision d'admission pour cette invention ou indiquer sa référence</i> ):
<b>Si vous avez utilisé l'imprimé «Suite», indiquez le nombre de pages jointes</b>		
<b>10 SIGNATURE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire)</b>		
<i>HIRONIMUS JEANNOT 422-5/PP.182</i>		
		<b>VISA DE LA PRÉFECTURE OU DE L'INPI</b> 

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire.  
Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.



INSTITUT  
NATIONAL DE  
LA PROPRIÉTÉ  
INDUSTRIELLE

DÉPARTEMENT DES BREVETS

26 bis, rue de Saint Pétersbourg  
75800 Paris Cedex 08  
Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 93 59 30

BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'UTILITÉ

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI

cerfa  
N° 11235\*02

DÉSIGNATION D'INVENTEUR(S) Page N° 1 . / 1 .

(Si le demandeur n'est pas l'inventeur ou l'unique inventeur)

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

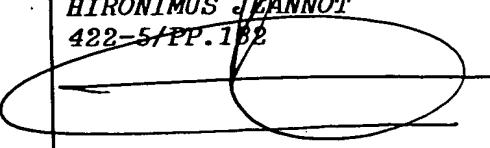
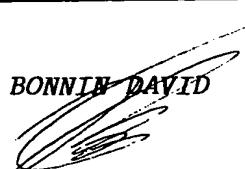
DB 113 W /260899

Vos références pour ce dossier (facultatif)	N6 FR
N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL	0003454
<b>TITRE DE L'INVENTION</b> (200 caractères ou espaces maximum) DISPOSITIF DE LIAISON RELIANT UNE RAMPE D'EPANDAGE A UN CHASSIS D'UN PULVERISATEUR AGRICOLE ET PULVERISATEUR MUNI D'UN TEL DISPOSITIF DE LIAISON	

LE(S) DEMANDEUR(S) :

KUHN-NODET S.A.  
30, RUE DE LA GRANDE HAIE  
ZONE INDUSTRIELLE  
77876 MONTEREAU / FRANCE  
Téléphone : 01 64 70 42 00  
Télécopie : 01 64 70 42 49

**DESIGNE(NT) EN TANT QU'INVENTEUR(S) :** (Indiquez en haut à droite «Page N° 1/1» S'il y a plus de trois inventeurs, utilisez un formulaire identique et numérotez chaque page en indiquant le nombre total de pages).

Nom		GUESDON	
Prénoms		ALAIN	
Adresse	Rue	16, ALLEE DE LA MADELEINE	
	Code postal et ville	77123	NOisy sur ECOLE / FRANCE
Société d'appartenance (facultatif)		KUHN-NODET S.A.	
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
DATE ET SIGNATURE(S) DU (DES) DEMANDEUR(S) OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire )		<p>Saverne, 16 mars 2000 HIRONIMUS JEANNOT 422-5/PP.182</p>  	

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire. Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

### Description

La présente invention se rapporte à un dispositif de liaison reliant une rampe d'épandage à un châssis, ou à un élément solidaire du châssis, d'un pulvérisateur agricole.

Un tel dispositif de liaison est connu de l'homme du métier. En effet, la demande de brevet **FR 2 759 544** décrit un pulvérisateur agricole comportant, entre autres, un châssis muni de roues, et une pluralité de buses de pulvérisation disposées à intervalle sensiblement régulier le long d'une rampe. Lors du travail, ladite rampe est déployée transversalement à une direction d'avance dudit pulvérisateur, et lesdites buses pulvérissent un produit sur des plantes à traiter. Dans ce document antérieur, ladite rampe est liée audit châssis au moyen de deux parallélogrammes identiques qui s'étendent suivant des plans respectifs sensiblement verticaux. Lesdits parallélogrammes peuvent être déformés au moyen d'un vérin hydraulique respectif. Cette déformation des parallélogrammes permet de déplacer ladite rampe par rapport audit châssis, principalement suivant une direction verticale, afin d'adapter la hauteur de pulvérisation desdites buses à la taille plus ou moins grande des plantes à traiter. Dans ce document, lesdits parallélogrammes sont disposés symétriquement de part et d'autre d'un plan vertical médian dudit pulvérisateur, et les circuits d'alimentation desdits vérins sont branchés en parallèle.

Avec un tel dispositif de liaison, divers facteurs font que dans la pratique, lesdits parallélogrammes ne se déforment pas à la même vitesse. Par conséquent, ladite rampe, lors de son déplacement par rapport audit châssis, va s'incliner par rapport à un plan horizontal en pivotant autour d'un axe longitudinal dudit pulvérisateur. De ce fait, la hauteur de pulvérisation desdites buses n'est plus uniforme, ce qui nuit à une bonne répartition dudit produit sur les plantes traitées. De plus, lorsque la rampe s'écarte dudit plan horizontal, la répartition du poids de ladite rampe entre les deux parallélogrammes n'est plus symétrique, cette répartition se faisant au détriment du parallélogramme le plus bas. Cette différence de charge entre les parallélogrammes accentue encore davantage l'écart entre lesdites vitesses de déformation, d'où une amplification du phénomène. Il en résulte des sollicitations très importantes au niveau des différents axes et des

différents bras constituant le dispositif de liaison et, pour les pulvérisateurs à grande largeur d'épandage, ladite rampe risque même de venir heurter le sol.

L'expérience montre également qu'un dispositif à deux parallélogrammes, tel que celui décrit dans ce document antérieur, ne procure pas une rigidité satisfaisante face à une sollicitation orthogonale audit plan vertical médian. En effet, lors du travail en dévers par exemple, ou plus généralement lorsque ledit pulvérisateur roule sur un sol chaotique, il est fréquent de constater un battement indésirable de ladite rampe par rapport audit châssis suivant une direction transversale à ladite direction d'avance. Ce battement engendre, à son tour, des sollicitations importantes et répétées sur lesdits axes constituant le dispositif de liaison, et il perturbe également la bonne répartition dudit produit sur les plantes traitées.

Les deux constatations décrites ci-dessus ont amené l'homme du métier à renforcer ce dispositif de liaison connu, par exemple en solidarisant les deux parallélogrammes au moyen de traverses.

Mais cette rigidification rend les opérations de montage dudit dispositif de liaison plus ardues. De plus, elle engendre un accroissement de la masse de l'ensemble ainsi qu'une augmentation du coût de fabrication déjà grevée par l'emploi de deux vérins hydrauliques.

Le but de la présente invention vise donc à remédier aux différents inconvenients de l'état de la technique en réalisant un dispositif de liaison de fabrication moins onéreux et de montage plus aisés, tout en présentant un bon comportement mécanique.

L'objet assigné à la présente invention est atteint à l'aide d'un dispositif de liaison caractérisé par le fait qu'il est constitué d'un unique quadrilatère disposé dans un plan sensiblement vertical et sensiblement parallèle au plan longitudinal du pulvérisateur.

En effet, l'emploi d'un tel dispositif permet de réduire considérablement, par rapport à l'état de la technique, le nombre de pièces nécessaires à la réalisation de la liaison entre une rampe d'épandage et un châssis de pulvérisateur agricole ou un élément solidaire dudit châssis, d'où un montage de l'ensemble plus facile et une construction moins onéreuse.

Une autre caractéristique de l'invention consiste à n'utiliser qu'un seul vérin pour déformer ce dispositif, d'où une baisse encore plus importante du coût de fabrication.

Une autre caractéristique de l'invention réside dans le fait que ce quadrilatère se compose d'un bras porteur et d'un bras orienteur. Ledit bras porteur est destiné à supporter la majeure partie des sollicitations imposées par la rampe d'épandage, alors que le bras orienteur a pour unique rôle de maintenir sensiblement verticale l'orientation d'un plan d'extension de ladite rampe. De ce fait, la répartition des charges entre le bras porteur et le bras orienteur est imposée.

On peut donc aisément optimiser la forme de ces derniers pour garantir un bon comportement dynamique de la rampe.

D'autres caractéristiques de l'invention apparaîtront encore dans les autres sous-revendications et dans la description suivante d'un exemple de réalisation non limitatif de l'invention représenté sur les dessins annexés sur lesquels :

- 15 - la **figure 1** représente, en vue de coté, un pulvérisateur agricole conforme à l'invention,
- la **figure 2** représente, également en vue de coté mais à une autre échelle et avec des coupes partielles, l'arrière du pulvérisateur agricole de la figure 1 où un dispositif de liaison conforme à l'invention est monté,
- 20 - la **figure 3** représente, vus suivant la flèche I, l'arrière du pulvérisateur ainsi que le dispositif de liaison représentés sur la figure 2,
- la **figure 4** représente, en vue de coté, un exemple de réalisation d'un bras porteur conforme à l'invention,
- la **figure 5** représente, vu suivant la flèche II, le bras porteur de la figure 4,
- 25 - la **figure 6** représente, en vue de coté, un exemple de réalisation d'un bras orienteur conforme à l'invention,
- la **figure 7** représente, vu suivant la flèche III, le bras orienteur de la figure 6.

La figure 1 représente un pulvérisateur agricole (1), conforme à l'invention, en position de transport. Ledit pulvérisateur (1) comporte un châssis (2) qui roule sur le sol au moyen de deux roues (3). Ledit châssis (2) supporte d'une part une cuve (4) contenant un produit (5), et d'autre part une pluralité de buses de

pulvérisation (non représentées) disposées à intervalle sensiblement régulier le long d'une rampe d'épandage (6). Ledit châssis (2) est lié, de manière connue, à un véhicule moteur (non représenté) au moyen d'un timon (7). Ludit véhicule moteur tracte ledit pulvérisateur (1) suivant une direction d'avance (8). Dans cet exemple 5 de réalisation, ledit pulvérisateur (1) est donc de type traîné. Il va de soi que la présente invention concerne également des pulvérisateurs de type porté ainsi que des pulvérisateurs automoteurs.

Ladite rampe d'épandage (6) est liée audit châssis (2) au moyen d'un dispositif de liaison (11). Lors du travail, ladite rampe d'épandage (6) est disposée 10 transversalement à ladite direction d'avance (8), de part et d'autre d'un plan vertical médian (9) (figure 3) dudit pulvérisateur (1), et lesdites buses pulvérissent ledit produit (5) sur des plantes à traiter. Pour ce faire, ladite rampe d'épandage (6) comprend, de manière connue, une structure en treillis (10) dont la partie inférieure supporte lesdites buses. Ladite structure en treillis (10) est 15 avantageusement découpée en sections. Lesdites sections sont articulées entre elles afin de pouvoir, lors du transport, replier en plusieurs fois ladite rampe d'épandage (6) le long dudit pulvérisateur (1).

Afin d'adapter la hauteur de pulvérisation desdites buses à la taille plus ou moins grande des plantes à traiter, ledit dispositif de liaison (11) permet de 20 déplacer ladite rampe d'épandage (6) par rapport audit châssis (2) suivant une direction sensiblement verticale. A cet effet, ledit dispositif de liaison (11) est constitué d'un unique quadrilatère (12) déformable qui s'étend au moins sensiblement suivant ledit plan vertical médian (9).

Plus précisément, à la lumière de la figure 2, on peut voir que ledit 25 quadrilatère (12) comporte un bras supérieur (13) et un bras inférieur (14). Ledit bras supérieur (13) est lié d'une part audit châssis (2) au moyen d'une articulation (15) d'axe (15a) et d'autre part à ladite rampe d'épandage (6) au moyen d'une articulation (16) d'axe (16a). Pour sa part, ledit bras inférieur (14) est lié d'une part audit châssis (2) au moyen d'une articulation (17) d'axe (17a) et d'autre part à 30 ladite rampe d'épandage (6) au moyen d'une articulation (18) d'axe (18a). Lesdites articulations (15, 16, 17, 18) sont sensiblement situées dans ledit plan vertical médian (9), et leurs axes respectifs (15a, 16a, 17a, 18a) sont sensiblement

orthogonaux à ce même plan (9). On voit également que ledit quadrilatère (12) peut être déformé au moyen d'un actionneur (19) dont la ligne d'action est avantageusement sensiblement comprise dans ledit plan vertical médian (9). Suivant l'exemple de réalisation représenté, ledit actionneur (19) est un vérin (20) 5 lié d'une part audit châssis (2) au moyen d'une articulation (21) d'axe (21a) et d'autre part audit bras supérieur (13) au moyen d'une articulation (22) d'axe (22a). Lesdites articulations (21, 22) sont également sensiblement situées dans ledit plan vertical médian (9), et leurs axes respectifs (21a, 22a) sont également sensiblement orthogonaux à ce plan (9).

10 Selon une caractéristique de la présente invention, la majeure partie des contraintes imposées par ladite rampe d'épandage (6) sur ledit dispositif de liaison (11) est supportée par un seul bras appelé bras porteur (23). Le deuxième bras dudit dispositif de liaison (11) est, quant à lui, appelé bras orienteur (24), et il a pour unique rôle de maintenir une orientation angulaire de ladite rampe 15 d'épandage (6) autour d'un axe transversal dudit pulvérisateur (1). Une telle architecture permet d'avoir une pièce maîtresse que l'on dimensionne en conséquence et une autre pièce de conception plus légère. Sur l'exemple de la figure 2, ledit vérin (20) agit sur ledit bras supérieur (13). Par conséquent, c'est ce dernier qui va jouer le rôle de bras porteur (23), et le bras inférieur (14) sera donc 20 le bras orienteur (24). On peut également imaginer un dispositif de liaison (11) dont le bras supérieur (13) est orienteur et le bras inférieur (14) est porteur.

Dans l'exemple de réalisation d'un bras porteur (23) représenté sur les figures 4 et 5, ledit bras porteur (23) comporte un tube carré (25) disposé transversalement au plan vertical médian (9), et un tube rectangulaire (26) disposé 25 dans ledit plan vertical médian (9). Ledit tube carré (25) est lié audit tube rectangulaire (26) par soudure, et cette liaison est renforcée par deux goussets (27). Dans cet exemple de réalisation, ladite articulation (16) qui lie ledit bras porteur (23) à ladite rampe d'épandage (6) est réalisée, coté bras porteur (23), au moyen de deux chapes (28, 29) dont les axes (28a, 29a) sont confondus avec ledit 30 axe (16a). Lesdites chapes (28, 29) sont respectivement constituées de deux montants (30) liés audit tube carré (25). Ledit bras porteur (23) comporte également deux tôles (31) soudées audit tube rectangulaire (26) de part et d'autre

dudit plan vertical médian (9). Lesdites tôles (31) sont respectivement percées de deux trous (32, 33) d'axe (32a, 33a) respectif. Lesdits trous (32) servent à réaliser, côté bras porteur (23), l'articulation (15), et leurs axes respectifs (32a) sont confondus avec l'axe (15a). Lesdits trous (33) servent, quant à eux, à réaliser 5 l'articulation (22), et leurs axes respectifs (33a) sont donc confondus avec l'axe (22a). Une telle architecture en caisson permet avantageusement audit bras porteur (23) d'acquérir une bonne rigidité vis-à-vis des sollicitations en flexion et en torsion imposées par ladite rampe d'épandage (6). Dans cet exemple de réalisation, ledit bras porteur (23) a, en vue de dessus, une forme en "T" dont la tête est située 10 du côté de la rampe (6). Une telle disposition permet, quant à elle, d'obtenir également une bonne rigidité dans la liaison entre ladite rampe (6) et ledit bras porteur (23). Suivant un autre exemple de réalisation, ledit bras porteur (23) se compose dudit tube rectangulaire (26), desdites tôles (31), et ladite articulation (16) est réalisée par une unique chape disposée dans le prolongement dudit tube 15 rectangulaire (26). Selon un autre exemple encore, ledit bras porteur (23) a une forme en "T" dont la tête est située, cette fois-ci, du côté du châssis (2). On peut également imaginer une combinaison des deux formes en "T" décrites ci-dessus. On obtient ainsi un bras porteur (23) en "I" avec la tête du côté de la rampe (6) et le pied du côté du châssis (2).

20 Dans l'exemple de réalisation d'un bras orienteur (24), représenté sur les figures 6 et 7, ledit bras orienteur (24) se compose de deux longerons (34) disposés symétriquement de part et d'autre du plan vertical médian (9). Chaque longeron (34) est constitué d'un tube rectangulaire (35) dont les extrémités sont respectivement liées à une tôle avant (36) et à une tôle arrière (37). Les liaisons 25 entre ledit tube rectangulaire (35) et lesdites tôles (36, 37) sont renforcées par des goussets respectifs (38, 39). Lesdites tôles avant (36) sont respectivement percées d'un trou (40) d'axe (40a), et lesdites tôles arrières (37) sont respectivement percées d'un trou (41) d'axe (41a). Lesdits trous (40) servent à réaliser, côté bras orienteur (24), l'articulation (17), et leurs axes respectifs (40a) sont confondus 30 avec l'axe (17a). Lesdits trous (41) servent, quant à eux, à réaliser l'articulation (18), et leurs axes respectifs (41a) sont confondus avec l'axe (18a). Dans cet exemple de réalisation, ledit bras orienteur (24) est traversé par ledit vérin (20).

Afin de laisser un passage audit vérin (20), la distance séparant les deux tôles avant (36) est avantageusement plus importante que la distance séparant les deux tôles arrières (37). Selon un autre exemple de réalisation, lesdits longerons (34) sont rapprochés l'un de l'autre afin d'accorder les deux tôles arrières (37).

5        Dans le but de maintenir, quelle que soit la hauteur de pulvérisation choisie, lesdites buses suivant une direction de pulvérisation donnée (ici sensiblement verticale), ledit quadrilatère (12) décrit dans cet exemple de réalisation est sensiblement un parallélogramme. Mais la présente invention concerne également un dispositif de liaison (11) dont ledit quadrilatère (12) est un trapèze. Ceci peut  
10 s'avérer être avantageux si on souhaite imprimer à ladite rampe d'épandage (6) un mouvement de rotation autour d'un axe transversal lors du déplacement de cette dernière par rapport audit châssis (2).

De même, on peut également imaginer un pulvérisateur (1) dont le dispositif de liaison (11) ne soit pas lié directement audit châssis (2) mais par  
15 l'intermédiaire d'un support fixé, de manière démontable ou non, audit châssis (2).

Le dispositif de liaison (11) et le pulvérisateur agricole (1) qui viennent d'être décrits, ne sont qu'un exemple de réalisation et d'utilisation qui ne saurait en aucun cas limiter le domaine de protection défini par les revendications suivantes.

**Revendications**

1. Dispositif de liaison reliant une rampe d'épandage (6) à un châssis (2), ou à un élément solidaire du châssis (2), d'un pulvérisateur agricole (1) *caractérisé par le fait qu'il est constitué d'un unique quadrilatère (12)* disposé dans un plan sensiblement vertical et sensiblement parallèle à un plan longitudinal dudit pulvérisateur (1).  
5
2. Dispositif de liaison selon la revendication 1, *caractérisé par le fait que* ledit quadrilatère (12) est sensiblement compris dans un plan vertical médian (9) dudit châssis (2).  
10
3. Dispositif de liaison selon la revendication 1 ou 2, *caractérisé par le fait que* ledit quadrilatère (12) est déformable.  
15
4. Dispositif de liaison selon la revendication 3, *caractérisé par le fait que* ledit quadrilatère (12) est déformé par un actionneur (19).  
20
5. Dispositif de liaison selon l'une des revendications 1 à 4, *caractérisé par le fait que* ledit quadrilatère (12) comporte un bras supérieur (13) et un bras inférieur (14).  
25
6. Dispositif de liaison selon l'une des revendications 1 à 5, *caractérisé par le fait que* ledit quadrilatère (12) est un trapèze.  
30
7. Dispositif de liaison selon l'une des revendications 1 à 5, *caractérisé par le fait que* ledit quadrilatère (12) est un parallélogramme.  
25
8. Dispositif de liaison selon la revendication 5, *caractérisé par le fait que* lesdits bras (13, 14) sont liés d'une part au châssis (2), ou à un élément solidaire dudit châssis (2), et d'autre part à ladite rampe d'épandage (6) au moyen d'articulations respectives (15, 16, 17, 18) d'axes respectifs (15a, 16a,

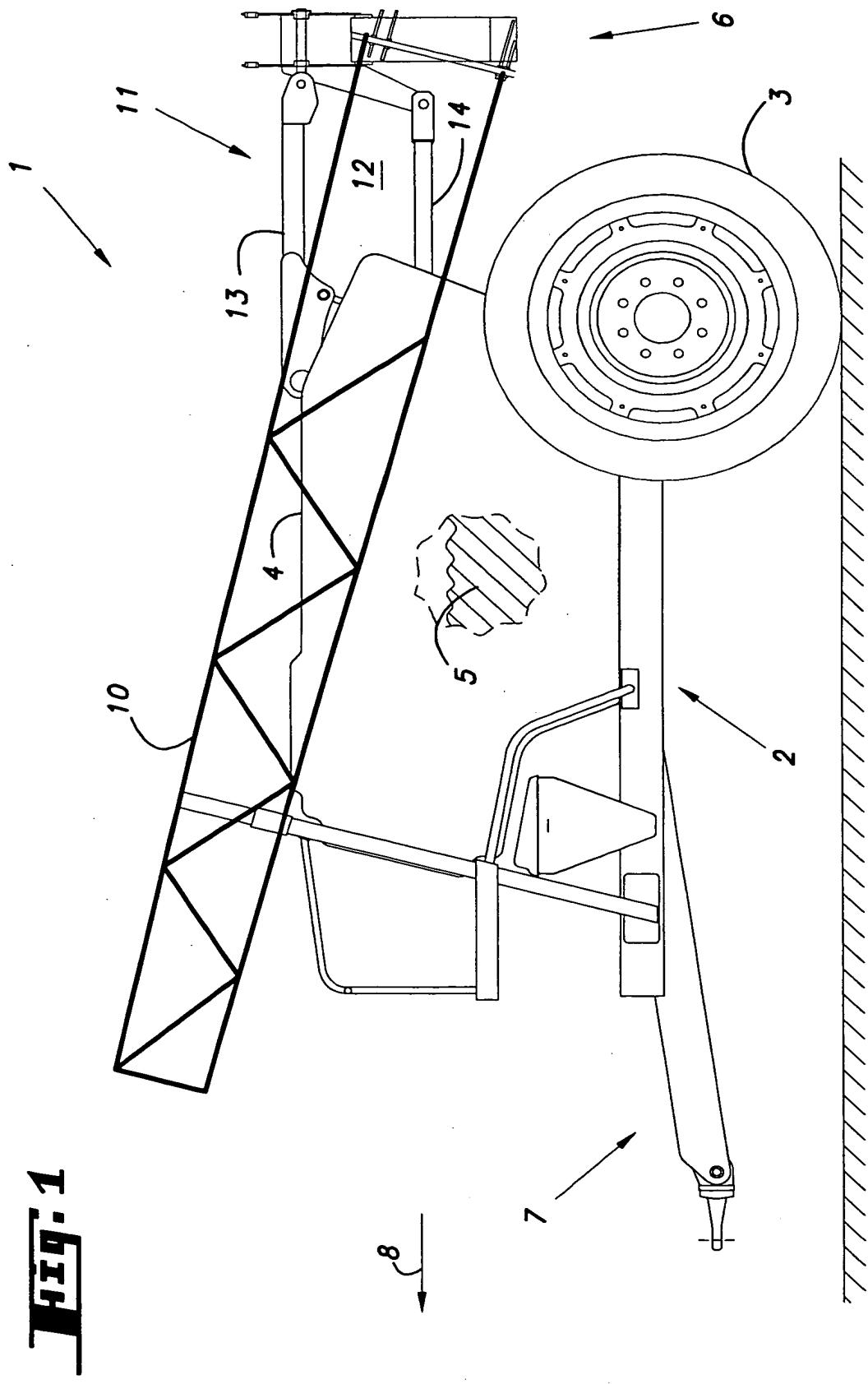
17a, 18a) sensiblement orthogonaux audit plan contenant ledit quadrilatère (12).

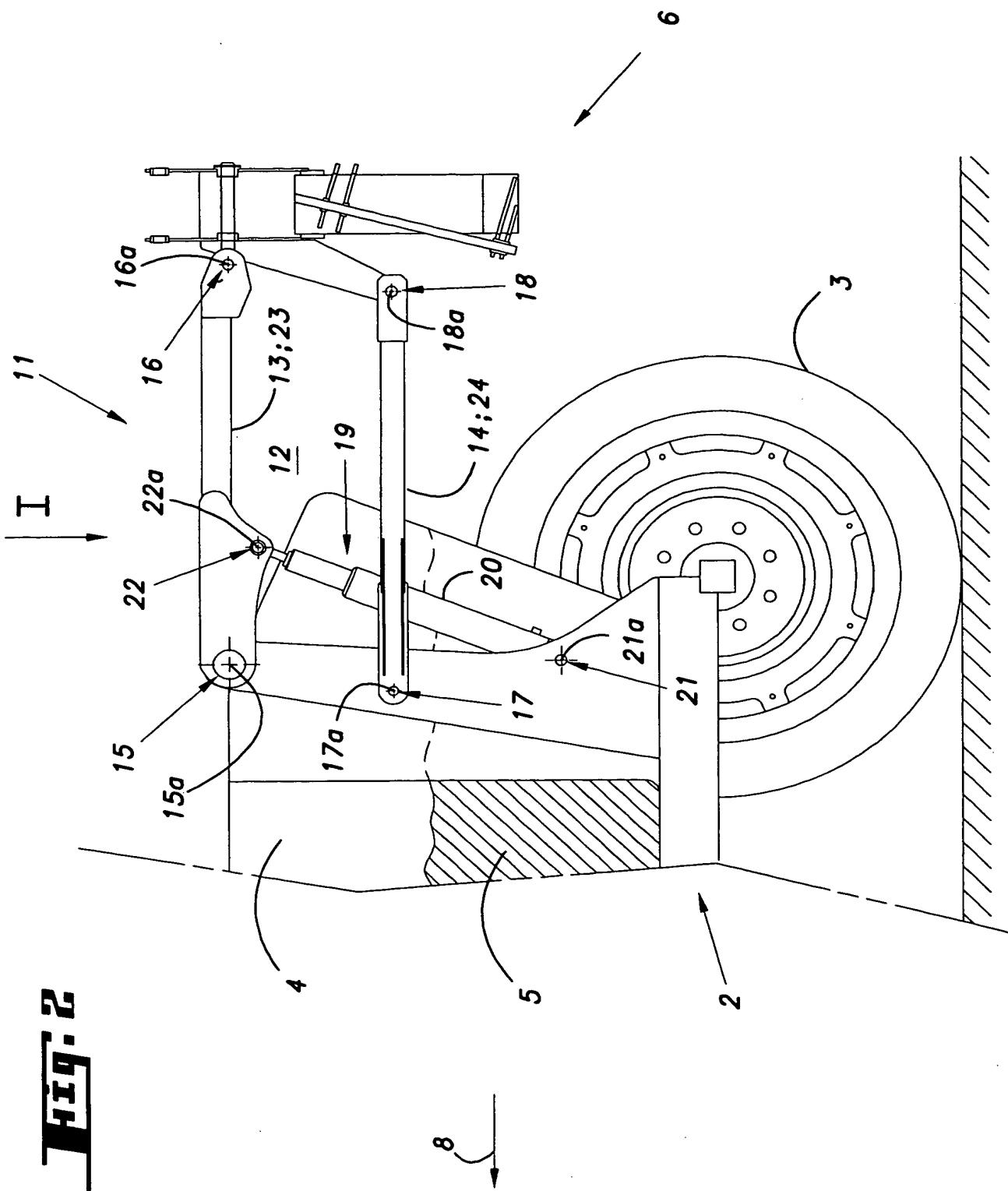
9. Dispositif de liaison selon la revendication 8, *caractérisé par le fait que* lesdites articulations (15, 16, 17, 18) sont situées dans ledit plan contenant ledit quadrilatère (12).  
5
10. Dispositif de liaison selon la revendication 5, *caractérisé par le fait que* l'un desdits bras (13, 14) est un bras porteur (23), et l'autre bras (13, 14) est un bras orienteur (24).  
10
11. Dispositif de liaison selon la revendication 10, *caractérisé par le fait que* ledit bras porteur (23) a une structure en caisson.
- 15 12. Dispositif de liaison selon la revendication 10 ou 11, *caractérisé par le fait que* ledit bras porteur (23) a une structure en forme de "T" dont la tête est située du côté de ladite rampe d'épandage (6).
13. Dispositif de liaison selon la revendication 4 prise en combinaison avec l'une  
20 des revendications 10 à 12, *caractérisé par le fait que* ledit actionneur (19) agit sur ledit bras porteur (23).
14. Dispositif de liaison selon la revendication 4 prise en combinaison avec l'une  
des revendications 10 à 13, *caractérisé par le fait que* ledit bras orienteur  
25 (24) est évasé pour laisser un passage audit actionneur (19).
15. Dispositif de liaison selon la revendication 4, *caractérisé par le fait que* ledit actionneur (19) est un vérin (20).
- 30 16. Pulvérisateur agricole comportant au moins une rampe d'épandage (6) liée à un châssis (2), ou à un élément solidaire dudit châssis (2), au moyen d'un dispositif de liaison (11) selon l'une des revendications 1 à 15.

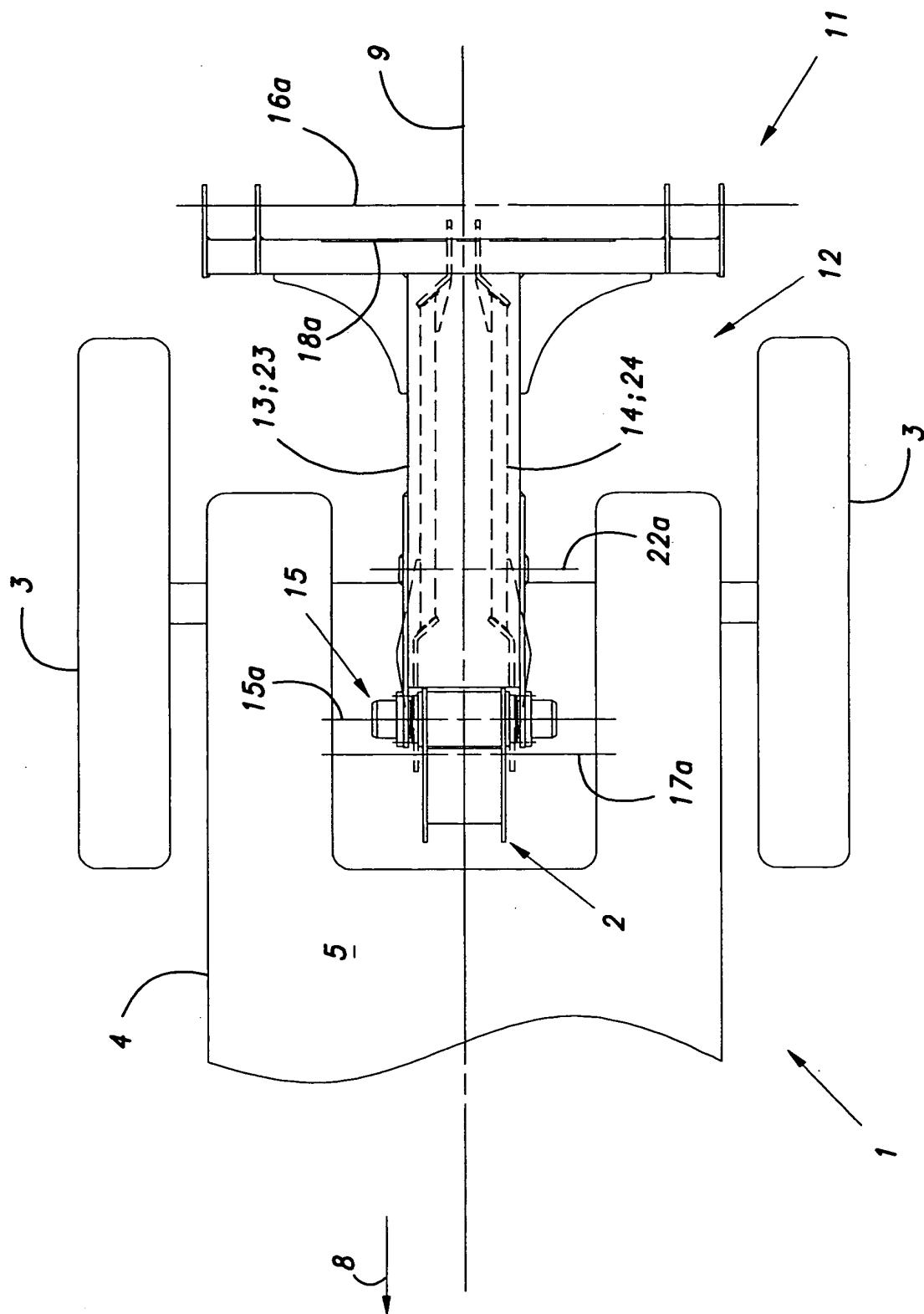
17. Pulvérisateur agricole selon la revendication 16, *caractérisé par le fait que* ledit pulvérisateur (1) est de type traîné.

5 18. Pulvérisateur agricole selon la revendication 16, *caractérisé par le fait que* ledit pulvérisateur (1) est de type porté.

19. Pulvérisateur agricole selon la revendication 16, *caractérisé par le fait que* ledit pulvérisateur (1) est de type automoteur.

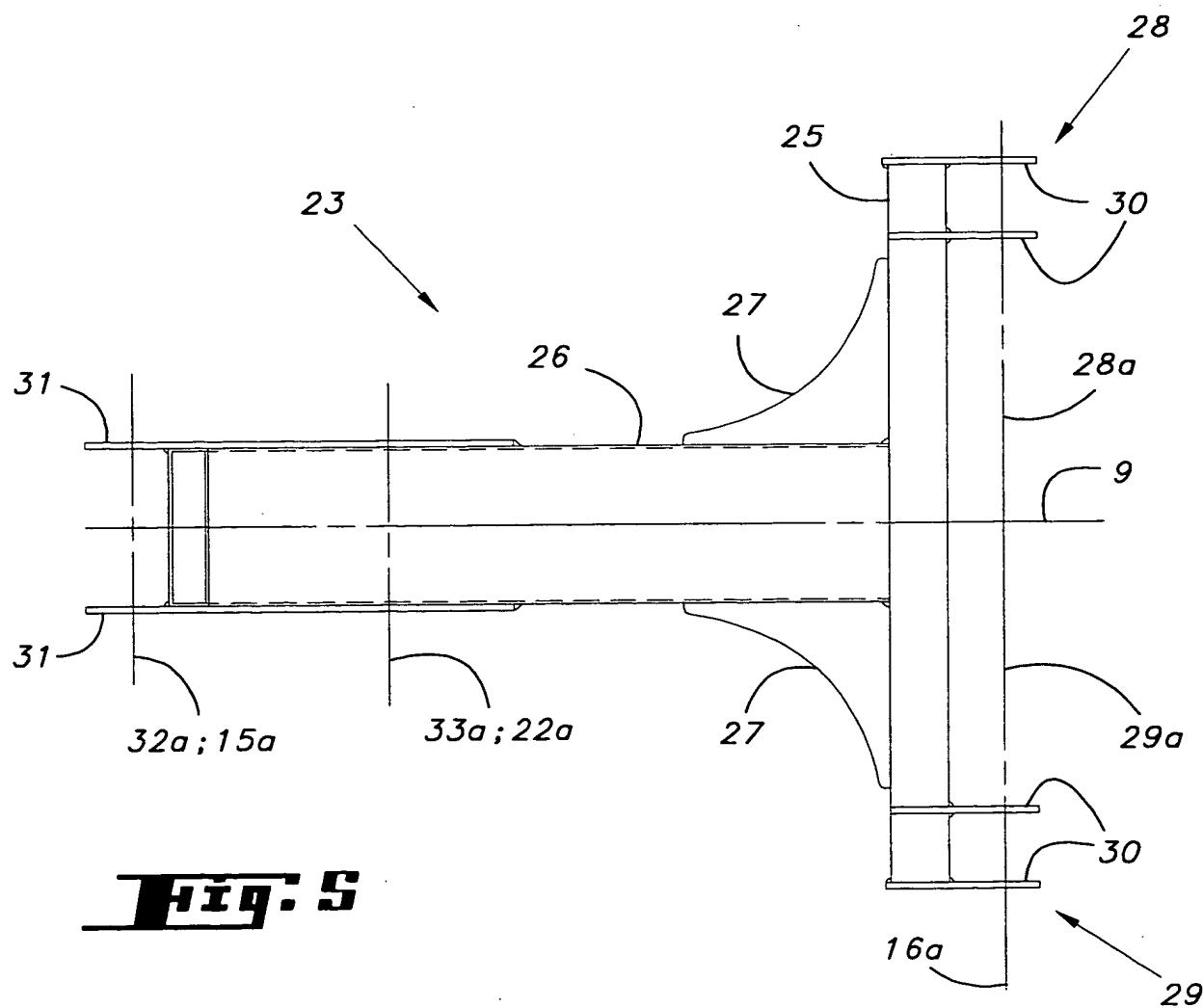
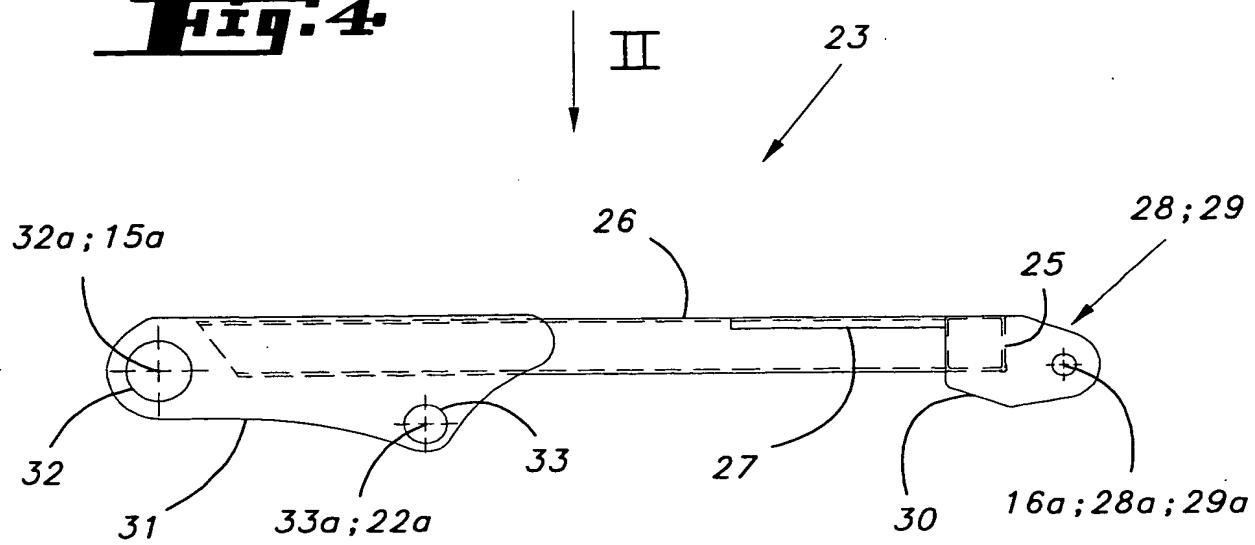




**FIG. 3**

**4/5**

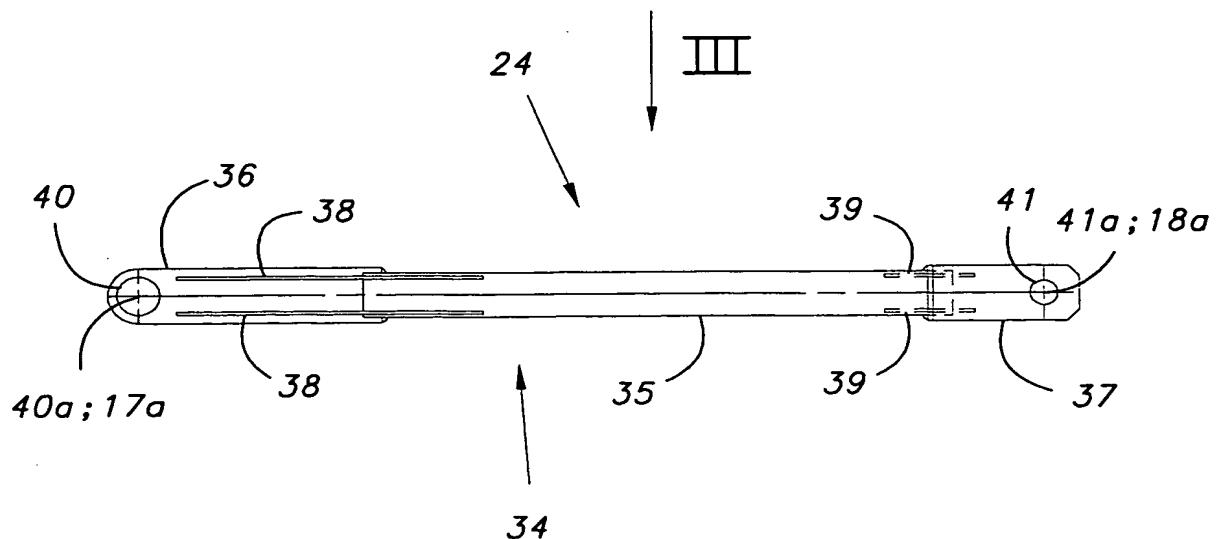
**Fig. 4**



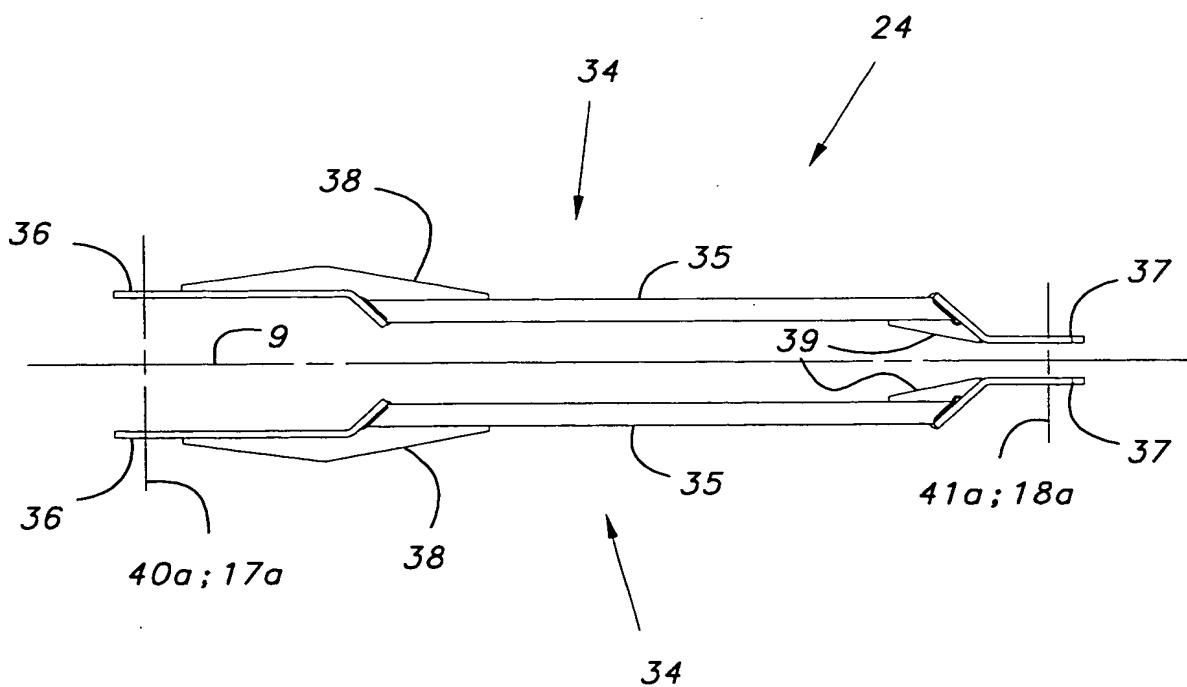
**Fig. 5**



**S / S**



**Fig. 6**



**Fig. 7**